This Page Is Inserted by IFW Operations and is not a part of the Official Record

BEST AVAILABLE IMAGES

Defective images within this document are accurate representations of the original documents submitted by the applicant.

Defects in the images may include (but are not limited to):

- BLACK BORDERS
- TEXT CUT OFF AT TOP, BOTTOM OR SIDES
- FADED TEXT
- ILLEGIBLE TEXT
- SKEWED/SLANTED IMAGES
- COLORED PHOTOS
- BLACK OR VERY BLACK AND WHITE DARK PHOTOS
- GRAY SCALE DOCUMENTS

IMAGES ARE BEST AVAILABLE COPY.

As rescanning documents will not correct images, please do not report the images to the Image Problems Mailbox.



⑩ 公開実用新案公報(U)

平2-83538

①Int. Cl. *
G 03 B 17/12
7/18
H 04 N 9/04
9/73
G 03 B 11/00

識別記号 庁內臺理番号

⑥公開 平成2年(1990)6月28日

7610-2H 7811-2H B 8725-5C A 7033-5C

審査請求 有 請求項の数 10 (全4頁)

図考案の名称 光学フィルタの自動変換回路

②実 顋 平1-86815

②出 願 平1(1989)7月24日

優先権主張 @1988年12月12日@韓国(KR)@1988-20476

1306番地

而出 顧 人 三星電子株式会社 大韓民国京畿道水原市勧善区梅難洞416番地

阀代 瑆 人 弁理士 伊東 忠彦 外2名

砂実用新案登録請求の範囲

(1) 入力されるR及びB利得制御信号と輝度信号 とをそれぞれバツフアリングするバツフア手段 と、

該バツフア手段においてバツフアリングされた輝度信号の平均値を求め、入力される自動ホワイトバランスセツト信号と垂直駆動信号に応じて前記輝度信号の平均値をサンプリングするサンプリング手段と、

該サンプリングにおいてサンプリングされた 輝度信号の平均値に応じて少なくとも一つ以上 の色温度変換基準信号を発生する第1基準信号 供給手段と、

該色温度変換基準信号と前記パツフア手段においてパツフアリングされたR及びB利得制御信号とを比較して少なくとも1つ以上の色温度変換フイルタの変換を判断する第1比較手段と、

少なくとも1つ以上の光量調節基準信号を発生する第2基準信号供給手段と、

該光量調節基準信号と前記サンプリングされた輝度信号の平均値とを比較して少なくとも1 つ以上の光量調節フィルタの変換を判断する第 2比較手段と、

前記第1及び第2比較手段の判断に応じて前 記色温度変換及び光量調節フィルタの位置変換 を制御する光学フィルタ制御手段と、 該光学フイルタ制御手段によるフイルタ位置 変換後自動的にホワイトバランスセット信号を 発生するトリガー手段と、

前記ホワイトバランスセット信号の入力に応じて所定時間の間だけ前記それぞれの手段に電源電圧を供給する電源供給手段とよりなる消費電力を最少化したビデオカメラのホワイトバランスを最適化するための光学フイルタの自動変換回路。

(2) 前記第1基準信号供給手段は前記電源供給手段の電源電圧供給線と接地線間に互いに直列に連結される受動抵抗手段と能動抵抗手段とを少なくとも1つ以上具備し、

前記能動抵抗手段の抵抗値が入力される輝度 信号の平均値に基づいて可変されるようにして 入射される光量に対応する能動抵抗手段の抵抗 値によつて供給電圧から分圧される電圧信号を 色温度変換基準信号に供給するようにしたこと を特徴とする請求項1記載の光学フィルタ自動 変換回路。

(3) 前記第1比較手段は前記R利得制御信号と色温度変換基準信号とを比較してハイ色温度変換フイルタ側でのフィルタ位置変換の可否を判断する第1比較器及び前記B利得制御信号と色温度変換基準信号とを比較してロウ色温度変換フィルタ側でのフィルタ位置変換の可否を判断する第2比較器を有することを特徴とする請求項

2記載の光学フィルタ目、「美回路。

- (4) 前記第2基準電圧供給手段は互いに異なる電 圧レベルを有する第1及び第2光量調節信号を それぞれ供給することを特徴とする請求項1な いし3のうちいずれか1項記載の光学フイルタ 自動変換回路。
- (5) 前記第2比較手段は前記輝度信号の平均値と 第1光量調節基準信号とを比較して第1光量調 節フイルタでフイルタ位置変換を判断する第3 比較器及び前記輝度信号の平均値と、第2光量 調節基準信号とを比較して第2光量調節フイル タでフイルタ位置変換を判断する第4比較器を 有することを特徴とする請求項4記載の光学フィルタ自動変換回路。
- (6) 前記光学フィルタ制御信号は前記第1ないし 第4比較器出力信号と現在選ばれた光学フィル タのフィルタ位置感知信号を受け、これら信号 に基づいて光学フィルタの位置変換制御信号を 発生し、前記フィルタ位置感知信号に応じて対 応するフィルタ位置表示信号を発生し、前記位 置変換制御信号の発生と同時にフィルタ変換 も、ホワイトバランスを再び取るためのトリガー制御信号を発生し、光学フィルタの変換が必 要としない場合及び変換動作が完了されホワイトバランスが再び取られた後前記電源供給手段 をリセットするためのリセット信号を発生する ロジック回路手段と、

前記フイルタ位置表示手段信号を受けてフィルタ位置を表示するフイルタ位置表示手段と、前記位置変換制御信号を受けて光学フイルタを駆動する光学フィルタ駆動手段とを具備してなることを特徴とする請求項5記載の光学フィルタ自動変換回路。

(7) 前記ロジック回路手段は論理ゲート素子、プログラマブルロジックアレイ素子及びマイクロプロセッサ中のいずれかの1つから構成するこ

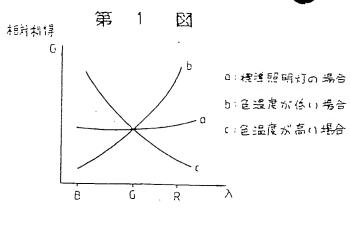
とを特徴とする請求項 6 記載の光学フィルタ自動変検回路。

- (8) 前記光学フィルタは前記光学フィルタ駆動手段によって駆動される光学フィルタ用モーターに軸結合された1つの回転円板上に色温度変換フィルク及び光量調節フィルタを配置してからなることを特徴とする請求項6記載の光学フィルタ自動変換回路。
- (9) 前記色温度変換及び光量調節フイルタは1つのロウ色温度変換フイルタと3つのハイ色温度変換フイルタから構成し、前記3つのハイ色温度変換フイルタは同一色温度特性を有し、互いに異なる光量調節特性を有することを特徴とする請求項8記載の光学フイルタ自動変換回路。
- (10) 前記光学フイルタは対応するフイルタの位置を感知するフイルタ位置感知手段を具備することを特徴とする請求項 9 記載の光学フイルタ自動変換回路。

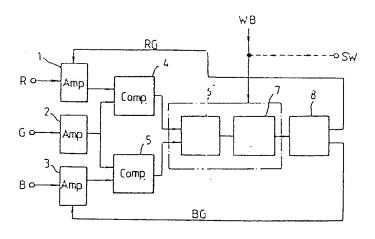
図面の簡単な説明

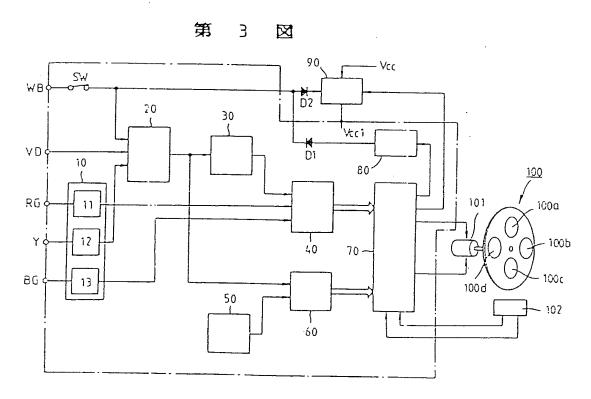
第1図は一般的な色波長に基づく相対利得グラフ線図、第2図は従来の電気的ホワイトバランス調整回路の構成図、第3図は本考案による好ましき1実施例のブロック図、第4図は第3図の1実施回路図、第5図はホワイト被写体を撮像した場合のホワイトバランス補正を示した相対利得グラフ線図である。

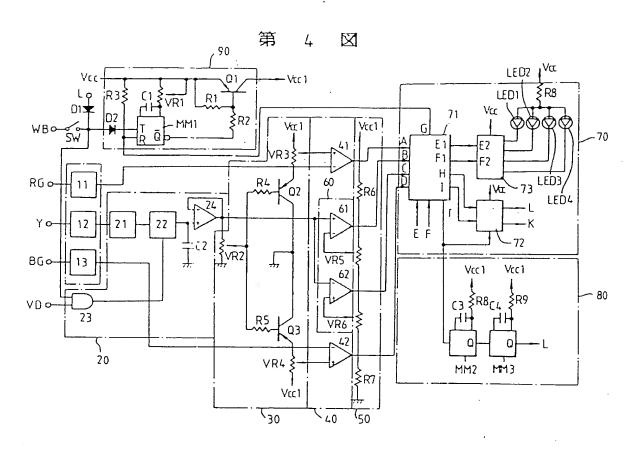
10……バツフア手段、20……サンプルホールディング手段、30……第1基準信号供給手段、40……第1比較手段、50……第2基準信号供給手段、60……第2比較手段、70……光学フイルタ制御手段、80……トリガー手段、90……電源供給手段、100……回転円板、100~100d……光学フイルタ、101……光学フィルタ駆動用モーター、102……フイルタ位置感知手段。



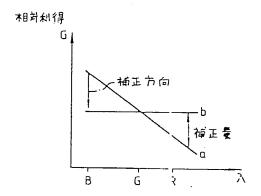
第 2 図







第 5 図



公開美用平成 2-83538

⑲ 日本国特許庁(JP)

@美用新家出願公開

@ 公開実用新案公報(U) 平2-83538

12 0000

⊕Int. Cl. ³	識別記号	庁内整理書号		砂公開	平成2年(1990)6月28日
G 03 B 17/	12 18	7610-2H 7811-2H			
H 04 N 9/1 9/	04 B	8725—5 C 7033—5 C			
// G 03 B 11/		8007—2H			
			審査請求	有都	

🛂考案の名称 光学フィルタの自動変換回路

②実 頭 平1-86815

❷出 願 平1(1989)7月24日

優先権主張 Ø1988年12月12日 @韓国(KR) @1988-20476

⑫考 案 者 崔 海 穿 大韓民国京畿道水原市勧善区梅灘洞三星 1次アパート 5 ー

1306番地

①出 願 人 三星電子株式会社 大韓民国京畿道水原市勧善区梅灘洞416番地

砂代 理 人 弁理士 伊東 忠彦 外2名

明期割

- 考案の名称
 光学フィルタの自動変換回路
- 2. 実用新案登録請求の範囲
 - (1) 入力されるR及びB利得制御信号と輝度信号とをそれぞれバッファリングするバッファチ段と、

該パッファ手段においてパッファリングされた輝度信号の平均値を求め、入力される自動ホワイトパランスセット信号と垂直駆動信号に応じて前記輝度信号の平均値をサンプリングするサンプリング手段と、

該サンプリングにおいてサンプリングされた 輝度信号の平均値に応じて少なくとも一つ以上 の色温度変換基準信号を発生する第1基準信号 供給手段と、

該色温度変換基準信号と前記バッファ手段においてバッファリングされたR及びB利得制御信号とを比較して少なくとも1つ以上の色温度変換フィルタの変換を判断する第1比較手段と、

498 実開2-83538

- 1 -

少なくとも1つ以上の光量調節基準信号を発生する第2基準信号供給手段と、

該光量調節基準信号と前記サンプリングされ た輝度信号の平均値とを比較して少なくとも1 つ以上の光量調節フィルタの変換を判断する第 2比較手段と、

前記第1及び第2比較手段の判断に応じて前記色温度変換及び光量調節フィルタの位置変換を制御する光学フィルタ制御手段と、

該光学フィルタ制御手段によるフィルタ位置 変換後自動的にホワイトバランスセット信号を 発生するトリガー手段と、

前記ホワイトバランスセット信号の入力に応じて所定時間の間だけ前記ぞれぞれの手段に電源圧を供給する電源供給手段とよりなる消費電力を最少化したビデオカメラのホワイトバランスを最適化するための光学フィルタの自動変換回路。

(2) 前記第1基準信号供給手段は前記電源供給 手段の電源電圧供給線と接地線間に互いに直列 に連結される受動抵抗手段と能動抵抗手段とを 少なくとも1つ以上貝備し、

前記能動抵抗手段の抵抗値が入力される輝度信号の平均値に基づいて可変されるようにして入射される光量に対応する能動抵抗手段の抵抗値によって供給電圧から分圧される電圧信号を色温度変換基準信号に供給するようにしたことを特徴とする請求項1記載の光学フィルタ自動変換回路。

- GD 前記第1比較手段は前記R利得制御信息と色温度変換基準信号とを比較してハイ色温度変換フィルタ側でのフィルタ位置変換の可否を判断する第1比較器及び前記B利得制御信号と色類である。 20 前記第1比較のフィルタ位置変換の可否を判断する第2比較器を有することを特徴とする語、現2記載の光学フィルタ自動変換回路。
- (4) 前記第2基準電圧供給手段は互いに異なる 電圧レベルを有する第1及び第2光量調節信号 をそれぞれ供給することを特徴とする請求項1

ないし3のうちいずれか1項記載の光学フィルタ自動変換回路。

- (5) 前記第2比較手段は前記輝度信号の平均値と第1光量調節基準信号とを比較して第1光型調節を開発を関係を関係を関係を対して第2光型調節を開発を開発を対して第2光型に対して第2光型を対象を対象を対象を対象を対象を対象を対象を対象を対象を対象とすることを特徴とする論求項4記載の光学フィルタ自動変換回路。
- (6) 前記光学フィルタ制御信号はれたというのは、 1 年間を受ける。 2 年間を受ける。 3 年間ののでは、 3 年間ののでは、 3 年間のでは、 4 年間ののでは、 4 年間ののでは、 5 年間のでは、 5 年間の

イトバランスが再び取られた後前記電源供給手段をリセットするためのリセット信号を発生するロジック回路手段と、

前記フィルタ位置表示手段信号を受けてフィルタ位置を表示するフィルタ位置表示手段と、

前記位置変換制御信号を受けて光学フィルタを駆動する光学フィルタ駆動手段とを具備してなることを特徴とする請求項5記載の光学フィルタ自動変換回路。

- の 前記ロジック回路手段は論理ゲート素子、 プログラマブルロジックアレイ素子及びマイク ロプロセッサ中のいずれかの1つから構成する ことを特徴とする請求項6記載の光学フィルタ 自動変換回路。
- ® 前記光学フィルタは前記光学フィルタ豚動手段によって駆動される光学フィルタ用モーターに軸結合された1つの回転円板上に色温度変換フィルタ及び光量調節フィルタを配置してからなることを特徴とする請求項6記載の光学フィルタ自動変換回路。

3. 考案の詳細な説明

産業上の利用分野

本考案は光学フィルタ自動変換回路に関するものであって、特にビデオカメラの使用場所の照明に伴う色温度及び明るさ条件に基づくホワイトバランスの最適化のための光学フィルタの自動変、数回路に関する。

従来の技術

一般に人間の眼には或る照明条件(例えば、太 陽の光が蛍光灯、白熱灯等)下においても白色は 白色に感じられる。上記白色の場合、光の3原色である赤色(以下Rという)、緑色(以下Gという)、青色(以下Bという)の相対明るさが同等になる。

そこで、電気的にR及びB信号処理用増幅器の 利得を制御して照例に伴う色温度変化に対応する

正しい色を再現する装置が紹介されたことがある。 増幅器利得制御は利得の小さい色は利得を大きく して増幅し、利得の大きい色は増幅器利得を低下 させて増幅させることにより如何なる照明条件下 においても白色である場合にはR, G, Bの相対 利得を有するようにさせて色相を正しく合せた。 しかしながら、信号利得が基準となるGの利得と 比較して差異が大きくなるようになれば電気的な 補正、即ち増幅度を大きくしなければならなかっ た。前記増幅度を大きくすればノイズも共に増幅 されるので全体的に甌質が悪くなる。そこで光学 的色温度変換フィルタとして光学的に波長に伴う 透過特性を調節してR及びBのGに対する相対利 符を変換するようになる。しかしながらフィルタ の特性は製作のときにR、G、Bに対する利得が 決定されるので電気的な補正におけるようにリニ アなオートホワイトパランス補正は不可能である ので、電気的な補正の補助役割に使用されていた。 前記の如き動作でビデオカメラを動作させる人が 色温度フィルタの変換を適切に選ぶことが困難な

問題点があった。また前記色温度フィルタの適切な変換なしにオートホワイトバランスを取った場合、電気的過大な補正に伴う画像信号の劣化が発生する問題点があった。

考案の目的

本考案の目的は前記の如き従来技術の問題点を解決しようとビデオカメラにおいて使用場所の照明による色温度及び明るさ条件に基づいてホワイトバランス調整を自動的に最適化することができる光学フィルタの自動変換回路を提供することに

ある。

木考案の他の目的は構成が簡単でコストが低廉な光学フィルタの自動変換回路を提供することにある。

考案の要約

ここで色温度変換及び光量調節フィルタ及び光 量調節フィルタは1つの回転円板上に配置し、1 つの駆動手段で前記回転円板を駆動して光学フィルタの位置変換を制御するのでより簡単な自動といる。そして被写体の照明条件に基づいて最も適合な光学フィルタが光路上に立るないで、最適のホワイトパランスを提

供することができるようになる。

以下本考案を添付図面を参照してより詳しく説 明する。第2図は通常の電気的ホワイトバランス 調整回路図である。第2図において、R、G及び B信号はそれぞれのR、G及び増幅器(1)(2) (3)に入力され、前記R及びG増幅器(1) (2)において増幅されたR及びG信号は、第1 比較器(4)にそれぞれ入力され、前記G及びB 増幅器(2)(3)において増幅されたG及びB 信号は第2比較器(5)にそれぞれ入力される。 外部から供給される自動ホワイトバランスセット 信号(WB:以下WB信号という)によってイネ ープルされるアップ/ダウンカウンタ(6)に前 記第1及び第2比較器(4)(5)の出力が入力 され、該アップ/ダウンカウンタ(6)のデジタ ル出力はD / A 変換器(7)において対応される アナログ信号に変換される。DC増幅器(8)に おいては入力されるアナログ信号を増幅してR及 びB 利 提 制 御 信 号 (RG)(BG)(以下RG及 びBGという)をそれぞれ出力する。前記RG及

びB G 信号はそれぞれR 及びB 増幅器(1)(3) に供給される。

従って、色温度が低いときにはR信号の利得が G信号の利得より大きいので第1比較器(4)の 出力によってアップノダウンカウンタ(6)はア ップカウンティングするようになり、このカウン ト値に対応するアナログ信号が増幅されR増配ると 1、の増幅利得を低くさせる方向に制御すると 共に日増幅器(3)の増幅利得を高くさせる向 に制御するようになるので、R, G及びB信号の 相対利得が1:1:1になるようになる。

色温度が高いときには前記技術と逆に作用して R,G,B信号の相対利切が1:1:1になるように調整される。

第3図は本考案によるプロック図であって、前記RG及びBG信号と輝度信号(Y:以下Y信号という)をそれぞれバッファリングするバッファ手段(10)と、前記バッファ手段(10)においてバッファリングされたY信号の平均値を求め、入力されるWB信号と垂直駆動信号(VD)に応

公州実用平成 2-85538

じて前記Y信号の平均値をサンプリングしてホー ルディングするサンプルホールディング手段 (20)と、前記サンプルホールディング手段 (20)においてサンプリングされたY倍号の平 均値に基づいて少なくとも1つ以上の色温度変換 基準 信号を発生する第1基準信号供給手段(30) と、前記第1基準信号供給手段(30)において 発生された色温度変換基準信号は前記パッファ手 段(10)においてバッファリングされたRG及 びBG信号と比較して少なくとも1つ以上の色温 度変換フィルタの変換を判断する第1比較手段 (40)と、少なくとも1つ以上の光量調節基準 信号を発生する第2基準信号供給手段(50)と、 前記サンプルホールディング手段(20)におい てサンプリングされたY信号の平均値と前記第2 基準信号供給手段(50)から供給された光量調 節基準信号とを比較して少なくとも1つ以上の光 員 調 節 フィ ル タ の 変 換 を 判 断 す る 第 2 比 較 手 段 (60)と、前記第1及び第2比較手段(30) (50)から出力される判断信号に応じて前記色

温度変換フィルタ及び光盤調節フィルタの位置を変換させる制御信号を発生する光学フィルタ制御手段(70)と、前記光学フィルタ制御手段(70)による光学フィルタ変換後、自動的にWB信号を発生するトリガー手段(80)と、前記WB信号の入力に応じて所定時間のあいだだけ前記それの手段に電源電圧を供給する電源供給手段(90)を具備する。

ここで色温度変換及び光量調節フィルタは1つの回転円板(100)上に配置し、該回転円板 (100)はモーター(101)によって回転されるように設けられ、前記モーター(101)は光学フィルタ制御手段(70)によって駆動されるようにするのが好ましい。

本考案の実施例においては1つの回転円板 (100)上に4つの光学フィルタ100a~100dを配 置する。これらフィルタの特性は表1のとおりで ある。

表 1

光学フィルタ	色温度特性	光量調節符性
100a	3200° k	-
100b	5600° k	
100c	5600° k	1/2 ND
100d	5600° k	1/16ND

ここでNDは光量関節(ニュートラル デンシティ)単位で、可視光線領域において波長選択性のないフィルタの光透過量に対する相対透過量単位である。

前記回転円板(100)は光学フィルタ制御手段(7 0)によって駆動される光学フィルタ駆動用モーター(101)に軸結合される。

又前記回転円板(100)に配置された4つの光学フィルタ100a~100dの位置を感知するためのフィルタ位置感知手段(102)を具備し、該フィルタ位置感知手段(102)では2ピットの位置感知信号を前記光学フィルタ制御手段(7 0)に供給するように構成するのが好ましい。

光学フィルタ変換後、前記トリガー手段(80)から発生されるWB信号は逆流防止用ダイオード(Dェ)を経て前記電源供給手段(90)に供給され、かつ、前記ダイオード(Dェ)及びスイッチ(SW)を経て第2回の電気的ホワイトパランス調整回路部に供給される。

前記単安定マルチパイプレーター(MM」)のリセット端子(R)には供給電源(V_{CC})が連結されいつでも動作可能な状態であり、平常時ハイ状態にあるように抵抗(R³)によって制御されている。

前記エンドゲート(23)はサンプリングパルスを垂直周期に一致させるためのものとして該エ

ンドゲート(15)の出力信号がポジティブ(正 極性)信号であるとき前記スイッチング手段 (20)においてサンプリング動作となる。前記 スイッチング手段(22)を通じたサンプリング 信号は信号ホールド用キャパシタ(Cz)に印加 され蓄積するようになる。前記蓄積されたサンプ リング信号は次の回のサンプリング動作まで該信 号値をホールドし、このホールドされた電圧は電 圧フロワー構成の増幅器(24)の入力端子に印 加される。前記増幅器(24)の出力電圧が増幅 器(24)の出力電圧が増幅器(24)の反転入 力端子に印加されると共に前記第1基準信号発生 手段(30)の可変抵抗(VR2)及び前記第2 比較手段(60)の第3及び第4比較器(61, 62) それぞれの入力端子及び反転入力端子に供 給される。前記可変抵抗(VRz)は前記増幅器 (24)の電圧を前記第1比較手段(40)の第 1 比較器 (41)及び第2比較器 (42)の第1 及び第2の基準信号の発生に用いてこれらの信号 を適正レベルにセットさせるために用いられる可

公開実用平成 2—83538



変抵抗である。前記増幅器(24)の出力電圧は 可変抵抗(VRz)を通じて能動抵抗手段、即ち トランジスタ(Q2.Q3)のバイアス抵抗 (R₄, R₅)にそれぞれ供給される。前記可変 低抗(VRz)はトランジスタ(Qz,Q3)の ベースに流れる電流を可変設定し、増幅器(24) の出力変動が各トランジスタ(Qz、Q₃)のユ ミッタとコレクター間の電圧変動率を制御する。 即ちY信号の平均値が垂直周期でサンプリングさ れた後、該信号レベルに比例した出力信号を利用 して第1、第2比較器(41、42)の比較基準 電圧を可変する。前記比較基準電圧可変は過大過 員の入 射 時 に は ホ ワ イ ト バ ラ ン ス の 電 気 的 補 正 を 増してもビデオ信号の劣化が少ないのでフィルタ 変換動作をなるべく減らす。かつ入射光量が少な い場合にはホワイトバランス補正を光学フィルタ に依存して電気的な調整範囲を減らして僧房対雑 音比(S/N)の劣化を防いでいる。第5図には、 色温度が高い照明下でホワイト被写体を監御する 時ホワイトバランスを補正する過程が図示されて

前記第2比較手段(60)の第3,4比較器 (61,62)はそれぞれ基準電圧設定用可変抵抗(VRs,VRs)を通じて互いに異なる電圧 レベルを有する第1及び第2光量調節基準電圧が 設定されている。前記第3比較器(61)の入力



端子と第4比較器(62)の反転入力端子にはY信号の平均電圧が加えられ、この電圧の値をそれぞれ第1及び第2光量調節基準電圧と比較してハイマはロウ状態に前記光学フィルタ制御手段(70)内のロジック手段(71)の入力端子(日の)に出力する前記入力端子(日の)に出力する前記と比較結果で光量調節フィルタを駆動するための入力信号に用いる。前記入力端子(日)に入力される信号によるフィルタ駆動を下の表2のとおり表わす。

表 2

ВС	状 態	フィルタ動作	G
LH	ND減少	左回転	Н
RR	不 変	停止	l
HL	HD增加	右回転	H

前記第1比較器(41)はRG信号電圧を第1 色温度変換基準電圧と比較して前記ロジック手段 (71),入力端子(A)に出力する。前記第2 比較器(42)はBG信号電圧を第2色温度変換 基準電圧と比較して前記ロジック手段(71)入力端子(D)に出力する。前記入力端子(A,D)に入力される信号は色温度変換フィルタを駆動させるための入力信号で下記表3のとおり動作する。

表 3

A D	状 嘘	フィルタ動作	G
LL	-	停 止	
LH	色温度低くする	左回転	н
HL	色温度喜くする	右回転	14
RH	不 変	停止	l_

前記入力信号A~Dはロジック手段(71)において第3図のように構成された光学フィルタの位置を示す2ピット(bits)のフィルタ位置感知信号(E、F)とロジック結合する。前記フィルタ位置及びロジック手段(71)のフィルタ位置感知信号(E、F)の関係は下記表4のとおりである。



表 4

FF	フィルタ位置	フィルタ特性
LL	100a	3200° k
LH	100b	5600° k
HL	100c	5600° k +1/2ND
HL	1 0 0 d	5600° k+1/16NB

前記ロジック手段(71)はゲート素子を用いるかプログラマブルロジックアレイ案子等のハードウェアに構成されようが、又はマイクロプロセッサにおいて入出力ポットを使用してソフトウェア的に処理が可能である。前記ロジック手段(71)の動作は入力条件及びその条件に基づく出力状態を下記表5の如く示す。

表 5

		表 5		
NO.	フィルタ位置	状 噁	フィルタ動作	HIG
1	100a-→ 100a	不一袋	停止	I-111L
2	100a-→100b	色温度変換	右回転	1-11_1-1
3	100b→100a	色温度変換	左回転	1 1-1 1-1
4	100b-→100b	不変	停止	1-114 L
5	100b→100c	ND 変換	右側舷	1-11_1-1
6	100c→100b	ND 変換	左回転	L. 1-111
7	100c → 100c	不 変	停 止	HHI.
8	100c-→100d	ND 変換	右回転	HLH
9	100d→100c	ND 發換	左回転	L.HH
10	100d-→100d	不一変	停止	[-] [-] L
11	100d→100a	色温度+ND変換	石间板	f- _ -

前記ロジック手段(71)の各入力条件のロジック状態は2~=64が存在するが実際的に起こり得る有用な入力条件は11種の状態として動作進行が満足する。前記ロジック手段(71)の出力端子(日、1)から出力される信号は2ピット制御信号で、停止及び左回転、右回転の3つの動

作制御モードで光学フィルタ駆動手段、即ち光学 フィルタ駆動用モータードライブ(72)を駆動 する。又前記回路手段(71)の出力端子(E」。 Fi)には単にフィルタ感知信号(E,F)が図 示しない内部のパッファ手段を通して伝えること により、前記出力端子Ei,Fiの信号はフィル タ位置感知信号(E,F)と同一状態を有する。 前記ロジック回路手段(71)の出力端子(E」。 F」)から出力される僧号はフィルタ位置表示手 段、即ちLED駆動回路(73)の入力端子 (Ez,Fz)に入力されフィルタ位置を表示す るための信号となる。前記しED駆動回路(73) の出力端子にそれぞれ4つの発光ダイオード(し EDi~LEDi)カソード端子を連結し、これ らのアノード端子に抵抗(Ra)を通じて供給電 顔(+Vcc)が印加される。前記しED駅動回路 (73)に印加される信号に応じて発光ダイオー ド(LED」~LED↓)を発光するようにして 表示するようになる。前記発光ダイオード(LE D:~LED4)の発光状態は下記表6の如き関

係で動作する。

表 6

E 1	F 1	LED1	LED2	LED3	LEDA
L	L	٦	Н	Н	Н
L	H	1-1	L	H	Н
 H	L	1-1	Н	L	Н
Н	1-1	H	Н	H	L

ロジック手段(71)の出力端子(G)に出力される信号はフィルタ変換動作の有無状態に従ってハイ又はロウ状態で出力する。

前記フィルタ変換動作の不必要な場合は、ロジック手段(71)の出力端子からロウ状態の信号が出力されトリガラブル単安定マルチパイプレータ(MML)のリセット端子(R)に印刷されて各々の回路に対する供給電源Vccl のに対するでは、フィルタ変換動作が進行でいた。フィルタ変換動作が進行でいた。フィルタ変換動作が進行でいた。ロジック手段(71)の出力に印から出力される信号はトリガ手段(80)に印から出力される信号はトリガ手段

れ新しいホワイトパランスセット信号を発生させ ることにより前記フィルタが変換された時におい てホワイトパランスを再びとるようにしてある。 これを更に詳細に説明すると、ロジック手段 (71)の出力端子(J)から出力される信号が ハイ状態からロウ状態に下がるとき前記単安定マ ルチパイプレータ (M M z) はキャパシター (C3)及び抵抗(R8)の時定数に基づくパル ス幅をもつポジティブパルスを発生する。前記単 安定マルチパイプレータ(MMz)の出力端子 (Q)の信号がハイ状態からロウ状態に下がると、 単安定マルチパイプレータ(MM₃)はトリガさ れその出力端子(Q)では時定数(Rs, C+) によるパルス幅をもつポジティブパルスが自動ホ ワイトバランスセット出力信号(L)として出力 される。

そして、出力端子(J)の信号はモータドライバ(72)に対する出力イネーブル信号として動作する。即、出力端子(J)の信号がハイ状態になるとき、モータドライバ(72)はロジック手

段(71)の出力信号日、上に応答してモーター 駆動信号K、Lを発生するようになる。

前述の如く回路構成がすこぶる簡単で照明の色温度条件と光量の多少を判断してホワイトバランスが最適に合うようにフィルタを自動的に選んでやりながら電気的な補正量を照明条件に基づいて適当にすることにより画質の良い製品と共に使用するのに便利な利点がある。

4. 図面の簡単な説明

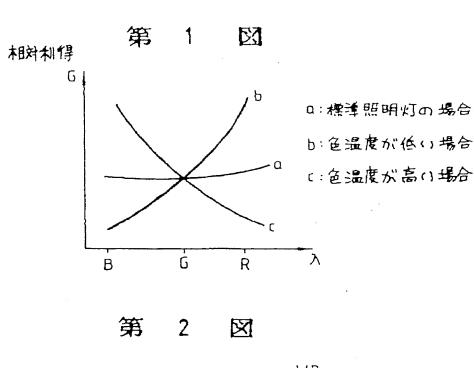
第1図は一般的な色波長に基づく相対利得グラフ線図、第2図は従来の電気的ホワイトバランス調整回路の構成図、第3図は木老案による好ましき1実施例のプロック図、第4図は第3図の1実施回路図、第5図はホワイト被写体を観像した場合のホワイトバランス補正を示した相対利得グラフ線図である。

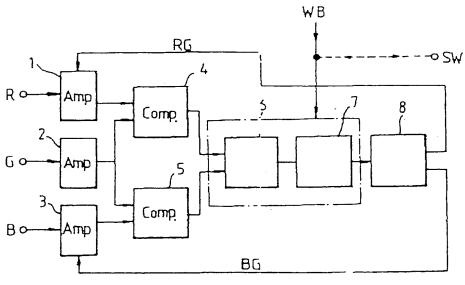
10…パッファ手段、20…サンプルホールディング手段、30…第1基準信号供給手段、40 …第1比較手段、50…第2基準信号供給手段、 60…第2比較手段、70…光学フィルタ制御手

段、80…トリガー手段、90…電源供給手段、100…回転円板、100a~100d…光学フィルタ、101…光学フィルタ駅動用モーター、102…フィルタ位置懸知手段。

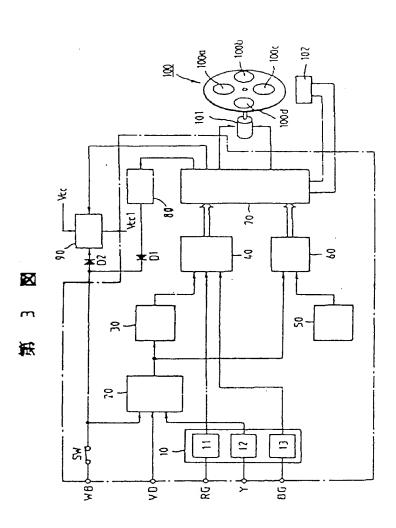
実用新案登録出願人 三星電子株式会社

ft 弁理士 理 人 伊 東 忠 弁理士 松 浦 回 兼 瓦 弁理士 片 Ш 怪

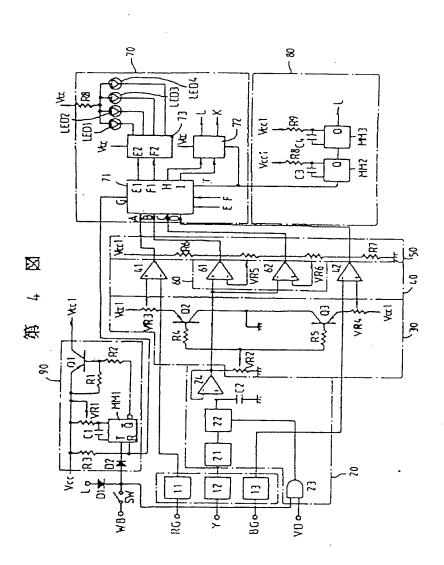




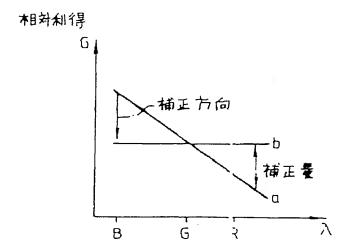
(2周)



1,272 東部2 - 83538 代理人が提出 (P. 本 場代 (1,447)



第 5 図



理人為人口。

..